



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Esempi di flussi di lavoro · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/example-workflows>

Esempi di flussi di lavoro

Questa pagina raccoglie gli schemi di attività standard e i flussi di lavoro completi del J1600. Consente di associare un flusso di materiali del proprio sito a un tipo di attività già supportato dal J1600.

Flusso di lavoro standard per la consegna

L'attività più comune prevede [prelievo manuale e consegna in modalità automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>), deposito a terra e [ritorno al punto di partenza](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>):

1. Prelevare manualmente un [pallet o supporto di carico compatibile](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>).
2. Aprire la creazione delle attività sul touchscreen.
3. Scegliere il tipo di attività e una destinazione di deposito salvata.
4. Scegliere cosa deve accadere dopo la consegna: tornare al punto di partenza, raggiungere un'altra posizione o un parcheggio oppure fermarsi e attendere.
5. Eseguire l'attività.
6. Il robot chiede di passare alla modalità automatica; confermare con il pulsante fisico di avvio/ripresa.
7. Allontanarsi quando indicato dall'interfaccia.
8. Il J1600 [si sposta in modalità automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), evita gli ostacoli, deposita il pallet a terra ed esegue l'azione selezionata per il termine della consegna.

Il percorso può essere di pochi metri o superare abbondantemente i 100 metri: il flusso di lavoro rimane invariato. Il prelievo del pallet avviene sempre in modalità manuale e la consegna in modalità automatica avviene sempre con deposito a terra.

Schemi di attività con nome

Schema	Funzionamento	Livello software
Boomerang	Consegna a una destinazione, quindi ritorno al punto di partenza o all'operatore	Automazione di base
Simple ABC	Consegna da A a B, quindi proseguimento fino a C	Automazione di base
Drop and wait	Consegna e deposito del pallet, quindi permanenza a destinazione	Automazione di base
Deliver and park	Completamento del deposito, quindi spostamento verso una posizione di parcheggio definita	Automazione di base
Multi-point to multi-point	Combinazione libera delle posizioni salvate per il cross-docking e i flussi variabili	Automazione di base
Come to me	Chiamata del robot presso una posizione da un'app mobile o da un'interfaccia web	Automazione avanzata

Per creare una posizione, guidare fino al punto desiderato e toccare **Salva posizione**; vedere [apprendimento e ripetizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/teach-and-repeat/>). Le posizioni salvate possono essere combinate liberamente: non è necessario memorizzare ogni variante da A a B e il software non limita il numero di [posizioni salvate](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/>).

Flusso di lavoro per la prima configurazione

1. Accendere il J1600 e seguire la procedura guidata sullo schermo.
2. [Guidare manualmente il J1600 all'interno del sito](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>) utilizzando il timone. Il robot rileva continuamente l'ambiente e aggiorna la propria mappa 3D.
3. Raggiungere manualmente ogni [punto di deposito a terra](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) desiderato per il funzionamento automatico.
4. Toccare **Salva posizione**, assegnare un nome al punto e ripetere l'operazione per ogni destinazione.

Esempio pratico: raggiungere una postazione, salvarla come "Postazione pallet 1", creare un'attività con **Drop Pallet at Location** (Deposita il pallet nella posizione), scegliere **Fermati e attendi** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), eseguire l'attività, confermare il passaggio alla modalità automatica e allontanarsi.

Flussi di lavoro per la ricarica

- **Ricarica manuale** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/charging/>): collegare il caricabatterie durante una pausa o quando il mezzo non è in uso, come per un transpallet elettrico convenzionale.
- **Ricarica automatica** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/>) (**automazione avanzata**): il robot raggiunge la stazione, si posiziona e il dispositivo di ricarica si estende fino alle piastre di ricarica del veicolo. Ciò consente la ricarica di opportunità ogni volta che il robot non è occupato.

Esempi di flussi di materiali

- **Ricevimento merci** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving/>): scaricare manualmente il camion, quindi inviare il pallet in modalità automatica all'area di controllo o di stoccaggio.
- **Approvvigionamento della produzione** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/>): un operatore preleva o prepara un pallet; il J1600 consegna i materiali alla linea su richiesta.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>): movimentare i pallet tra più punti di partenza e destinazioni combinando le posizioni salvate, senza creare un'attività specifica per ogni coppia.
- **Stoccaggio temporaneo** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/>): creare in pochi minuti posizioni di stoccaggio temporanee quando cambia la domanda.
- **Gestione dei buffer e delle aree di approntamento** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): effettuare il trasporto tra linee, aree di approntamento e zone di stoccaggio.
- **Ricevimento–stoccaggio–produzione–spedizione** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>): automatizzare i lunghi tratti di trasferimento che collegano le normali zone del magazzino.

Per gli ambienti adatti a questi flussi, vedere la [panoramica del J1600](https://info.mobile-robot.com/it-it/products/j1600/overview/) (<https://info.mobile-robot.com/it-it/products/j1600/overview/>); per integrare i flussi di lavoro con il software di gestione della flotta o del sito, vedere la [panoramica dell'integrazione](https://info.mobile-robot.com/it-it/documentation/technical-integration/integration-overview/) (<https://info.mobile-robot.com/it-it/documentation/technical-integration/integration-overview/>).